PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

06-096209

(43) Date of publication of application: 08.04.1994

(51)Int.Cl.

G06F 15/70 HO4N 7/137

(21) Application number: 04-241059

(71)Applicant: NIPPON TELEGR & TELEPH CORP

<NTT>

(22) Date of filing:

09.09.1992

(72)Inventor: MINAMI TOSHIHIRO

OGURA TAKESHI TASHIRO YUTAKA

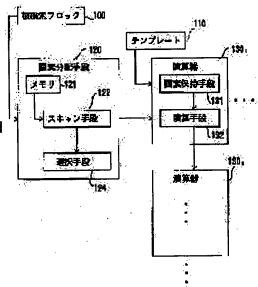
KANEKO TAKAO

(54) MOVEMENT COMPENSATED ARITHMETIC UNIT

(57) Abstract:

PURPOSE: To provide a movement compensated arithmetic unit which can effi ciently transfer picture elements without generating any disturbance in a pipe line while simple constituting a computing element.

CONSTITUTION: This unit is provided with a pixel selection means 120 equipped with a first scanning means 122, a second scan means and selective means 124 for selecting any picture element inside a block 100 to be searched and sending the picture element, and m×n pieces of computing elements 130 equipped with a pixel holding means 131 for holding the picture element in a template 110 allocated to every computing element 130, and an arithmetic means 132 for calculating a differential absolute value or a differential square value between the pixel of the pixel holding means and the pixel



selected by the pixel distributing means, afterwards, to add that value and the intermediate value of L1 norm or L2 norm sent from the preceding computing element and for transferring the added value to the next computing element.

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

2838817

[Date of registration]

16.10.1998

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

FI

(11)特許出頗公開番号

特開平6-96209

(43)公開日 平成6年(1994)4月8日

(51)Int.CL5

識別記号

庁内整理番号

技術表示質所

G06F 15/70 H 0 4 N 7/137 410 8837-5L

Z

審査請求 未請求 請求項の数2(全 24 頁)

(21)出頗番号

特類平4-241059

(22)出駐日

平成 4 年(1992) 9 月 9 日

(71)出願人 000004226

日本電信電話株式会社

泉京都千代田区内幸町一丁目1番6号

(72)発明者

東京都千代田区内宰町1丁目1番6号 日

本電信電話株式会社內

(72)発明者 小倉 武

東京都千代田区内幸町 (丁目) 番6号 日

本電信電話株式会社内

(72)発明者 田代 費

泉京都千代田区内幸町1丁目1番6号 日

本電信電話株式会社内

(74)代理人 弁理士 伊東 忠彦

最終頁に続く

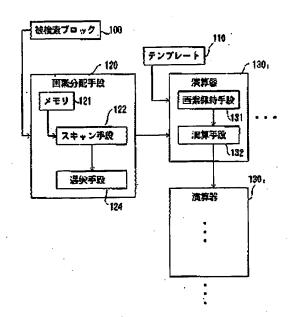
(54)【発明の名称】 動き補償痕算装置

(57)【要約】

【目的】 本発明の目的は、簡易な演算器の構成とし、 かつパイプラインに乱れが生じることなく、効率よく画 素転送することができる動き治債油算回路を提供するこ とである。

【構成】 本発明は、第1のスキャン手段122 と第2の スキャン手段123 と彼探索ブロック100 内の画素を選択 して送出する選択手段124 とを有する画案選択手段120 と、 演算器 130 毎に割り当てられたテンプレート 110 内 の画素を保持する画素保持手段131 と画素保持手段131 の画素と画素選択手段131 によって選択された画素との 差分絶対値または、差分自乗値を計算した後、前の演算 器から送られてくるし1ノルムまたはし2ノルムの中間 値とを加算し、加算値を次の演算器に転送する演算手段 132 とを含むm×n個の演算器130 とを有する。

太勢明の原理構成图



【特許請求の範囲】

【請求項1】 現フレーム中のm回素×nラインの回素プロックであるテンプレートと、探索領域内の水平または、垂直方向に1回素プロッずれたm囲素×nラインの全ての画素プロック(被探索画素プロック群)との間で、回素プロック内の対応する画素の差分絶対値和であるL1ノルムまたは、差分自乗和であるL2ノルムを計算する演算器を含む動き領債演算装置において、

前フレーム中の画素を保持するメモリと、該メモリから 前フレーム中の (am-l) 画素×bラインの探索領域 10 **ゕn面素× β ラインの領域に分割して得られるα個の領** 域 (右端の領域はm-1画素×りライン) のうち. 左端 の領域の一番上のラインの左端の画素から1画素づつ読 み出し、m回素読み出すと、隣の領域から1回素づつ読 み出すことを開始し、m-1画素読み出すまで続けると 同時に、左端の領域内でも1ライン下に移り左端の画素 から1回素づつ読み出すことを開始し、m回素読み出 す、即ち、同時に2回素読み出すことを左端の領域内の m×b回素とその瞬の領域内の(m-l)×b回素を読 み出し終えるまで続け、第1回目のスキャン終了後、第 20 1回目のスキャンにおいて、(m-1)×り回素を読み 出した領域の一番上のラインの左端の画素を開始点とし て同様の2回目のスキャンを行い、探索領域内全体をス キャンするまで計8-1回のスキャンを繰り返すスキャ ン手段と、該スキャン手段が行われる間に該メモリから 読み出される2 画素のうち、個々の該演算器に割り当て ちれたテンプレート内の画素に対応する被探索ブロック 内の画案を選択して該演算器に送出する選択手段とを有 する画素分配手段と、

該演算器毎に割り当てられた該テンプレート内の画案を 30 保持する画素保持手段と、該画素保持手段に保持している該チンプレート内の画素と、該画素分配手段によって 分配された画素との差分絶対値または、差分自乗値を計算した後、前の演算器から送られてくるL1ノルムまた はL2ノルムの中間値とを加算し、加算値を次の演算器 に転送する演算手段とを含むm×n個の演算器とを有す*

$$L_1 / \nu \Delta = \Sigma | X_1 (i) - Y(i) | i = 0 - 15$$
 (1)
 $L_2 / \nu \Delta = \Sigma (X_1 (i) - Y(i))^4 i = 0 - 15$ (2)

とこで、jは複数の被探索プロックにつけられた番号を表し、Xi(i)は、前フレーム2から切り出した被探 40 素プロックj中の回素である。図13中では、検探索プロックとして固素プロック3~6を示す。j=4~7の回素プロックは水平方向に1回素ずれているのみであり、大部分の画素は共通である。また、Y(1)はテンプレート1中の画素である。

[0006]次に、上記(1)式 または(2)式によって 計算されたL1フルムまたは、L2フルムが最小となる 被探索プロックの香号すとその最小値を求める。以上が 動き補償で行われる演算である。

【0007】上記の動き補償に関する技術については、

* ることを特徴とする動き補償演算装置。

【請求項2】 前記画素分配手段を含み、上下左右に隣接したテンプレート内の画素を交互に選択して前記画素分配手段により分配された画素との間で差分絶対値または、差分自乗値を計算し、該上下左右に隣接したテンプレートと被探索プロック間のL1ノルムまたはL2ノルムを得る時間的多重手段を有する動き補償演算装置において

被探索プロック内の回案を多重化した回数だけ差分絶対 の 値または、差分自最値の計算に使用している間に、前記 回素分配手段により次の計算に使用する被探案プロック の内の回案を分配して個々の演算器内の予備のレジスタ に送る第1のレジスタ転送手段と、

差分絶対値また差分自衆値の計算に使用するタイミング で実際に差分絶対値または、差分自乗値の計算に使用するレジスタに移す第2のレジスタ転送手段とを有することを特徴とする勤き箱債済算回路。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、動き補償海算回路に係り、特に、動画像符号化処理中の動き補償を全探索法で行う動き結償消算装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来の動き補償演算回路において、4 画素×4 ラインの画素ブロックを例として説明する。

【0003】(1) 動き補償

動き補償の対象となる回素プロックについて説明する。 図13は動き補償漁算の対象となる被探案画素プロック とテンプレートを示す図である。

(0004]まず、テンプレート1と前フレーム2中の 決められた探索領域の中の核探索プロック間で以下に示 す式により回索プロック内の対応する囲素の差分絶対値 相であるL1ノルムまたは、差分自乗和であるL2ノル ムのいずれかを計算する。

[0005]

例えば、M.Yamashina、T. Enomoto,T.Kunio、I. Tmaita ni、H.harasaki、Y.Endo、T.Nishitani、M.Sato、K.Kik uchi、「A Microprogrammable、Real-Time Video Signal Processor(VSP)for Motion compensation 「. IEEE J.Solid-State Circuits、vol. SC-23、pp.997-915,Au

g. 1988、 に記載されている。
【①①① 8】上記のLIノルムとL2ノルムの違いは、
2 画素の差を計算した後、 絶対値をとるか乗算するかだけであるので、以下ではLIノルムを用いた場合についてのみ説明する。

[①①①②](2) 被探索プロック間の画景の重なり 50 全探索法においては、探索領域中から水平または垂直方 向に1回素づつずれた回素プロックを切り出し、被探索 プロック群とする。従って、被探索プロック間の画案に は重なりがある。

【 () () 1 () 】 図 1 4 は被探索画素プロック間の重なりを示す図である。

【0012】(3) 探索領域間の画素の重なり図15は隣接したテンプレートに対する探索領域の重なりを示す。 X₂₁ - X₂₂ - X₁₁ c - X₁₂ c で囲まれた画素群は、テンプレート17に対する探索領域20とテンプレート8に対する探索領域9に共通に含まれている。さらに、X₂₂ - X₁₂ c - X₁₂ で囲まれた画素群は探索領域20.9、21.22に共通に含まれている。従って、上記の被探索プロック間の画素の重なりから得られる4×4回と合わせると、前フレーム7の画素が含られる4×4回と合わせると、前フレーム7の画素が含さまれているメモリから1画素読み出すと、その画素は最大4×4×4回のL1ノルムの計算に利用できる。【0013】以下に従来の技術の例について説明する。【0014】(4) 従来の技術の例について説明する。

図16は動き構成を全探索法で計算する従来技術の第1 の例の装置を説明するための図を示す。

【①①15】同図において、前フレーム中の回素は2出力ポート(P①、P1)を持ったメモリ23に置かれている。図16中に示す水平方向に1画素づつずれた鋏深 案ブロック24~27のL1ノルムを計算する場合を考える。テンプレート中の画素は1出力ポート(P2)を 持ったメモリ30に置かれている。PE28はL1ノルムを計算する演算回路である。セレクタ29は、メモリ23の出力ポートP0とP1から同図に示す順番で読み出された回案から被探索ブロック2427内の画素を選択し、それぞれPE0-PE3に送る。

【0016】図17は従来技術の第1の例のPE28の 構成を示す。PE0の入力Bilはメモリ30のP2に接 続されている。メモリ30から読み出されたテンプレー ト中の回案はPE0のレジスタ33にラッチされた後、 次々とPE間をシフトして転送される。このようにする と、各PE内ではテンプレート内の画素と被探索ブロッ ク内の画素を読み込む順番が一致し、し1ノルムを計算 することができる。

【0017】PE0が綾探索プロック24、PE1が綾探索プロック25、PE2が綾探索プロック26、PE3が綾探索プロック27を計算する場合の例について説明する。

【①①18】図18は従来の技術の第1の例における個素の流れを示す。同図中、点線で囲まれた画素は出力ポートP1、それ以外は出力ポートP)から読み出された画素である。また、同図中にはL1ノルム計算の対象となる被探索ブロックをX1(①. ①)となる画素の番号で代表させ、各PE28がそのL1ノルムを計算中であることをL2①、L21等として示している。計算されたL1ノルムは出力Cより最小値検出器31に送られる。

【0019】即ち、図16に示した装置は、水平方向に 1画素づつずれた被探索ブロック間の画素の1次元の章 なりを利用してメモリ23から読み出した画素をPE2 8に放送し、4並列でL1ノルムを計算する。

[00020] 上記の従来装置の第1の例に関する技術に ついては、例えば、K.M. Yang、M.T. Sun、L.Mu, "Fami ly of VLSI Designs for the motion Compensation Blo ck-Matching Algorithm"、IEEE Trans. Circuits and Systems, vol. CAS-36, No.10, pp1317-1325, Oct. 19 89 に記載されている。

【0021】(5) 従来の技術-2

動き補償を全探索法で計算する従来技術の第2の例を説 明する。

【0022】図19は動き補償を全探索法で計算する従来技術の第2の例の装置を説明するための図を示す。同図の装置は、4×4=16個のPE28を持っている点を除き、上記の従来技術の第1の例と同一の構成である。PE0-PE3が従来の技術の第1の例同様、被探索ブロック24~27を計算し、さらに、PE4が被探索ブロック32 PE8が被探索ブロック33 PE12が被探索ブロック34を計算する場合を考え、その場合の被探索ブロック内とテンプレート内の画案の流れを説明する。

【0023】図20は、従来の技術の第2の例における 画素の流れを示す。

 には、図20に示すし20の計算で始まり、L119の計算で終わる被探索プロック群のスキャン(以下右スキャンと記す)だけでなく、その左側のし16の計算で始まり、L115の計算で終わる被探索プロック群のスキャン(以下左スキャンと記す)が必要である。しかし、L115の計算はPE11で行われるため、左スキャンから右スキャンに移るとき、図20に示したように、テンプレート17内の画案のPE15からP0へのフィードバックが途切れる。そのためテンプレート17ないの画素のメモリ30から再読み出しが必要となる。

【① 0 2 5 】すなわち、図19に示した装置は、水平に 1 画素づつ垂直方向に1ラインづつずれた破探索ブロッ り間の画素の2次元の重なりを利用してメモリ28から 読み出した画素をPEに放送し、4×4並列でし1ノル ムを計算する。

【0026】上記従来装置の第2の例に関する技術については、例えば田代、南、笠井、金子『高並列動き結偽 演算器² (特願平4122274)に記載されている。 【0027】(6) 従来技術 - 3

動き補償を全探索法で計算する従来の技術の第3の例を 20 説明する。

【① 0 2 8】図2 1 は、動き箱値を全探案法で計算する 従来技術の第3の例の装置を説明するための図を示す。 【① 0 2 9】同図に示した装置は、上記の従来技術の第 2の例の装置において、テンプレートを保持していたメ モリ3 0 を 2 出力ポート (P3, P4)を持ったメモリ 3 9 に置き換え、さらに 4 × 4 個のPE 2 8 と 1 個の最

小値検出器31を追加した構成である。

【0030】図22は従来技術の第3の例における回素の流れを示す。上記の(3)の探索領域間の回素の重な 30 りの項で示したように、隣接したテンプレートに対する探索領域には重なりがある。従って 図22に示すように同一の被探索プロックに対して2個のL1ノルムを並列に計算することができる。

【① 031】即ち、図21に示した装置は、被探索プロック群のメモリ23からの読み出しは従来技術の第2の例と同一でありながら、4×4×2並列で11ノルムを計算することができる。

【① ① 3 2】上記の従来技術の第3の例に関する技術については、上記従来技術の第1の例と同じく、例えば、K.M.Yang、M.T.Yang、M.T.Sun、L.Mu、"A Family of VL SIDesigns for the Motion Compensation Block-Matching Algorithm" IEEE Trans. Circuits and Systems. vol.CAS-36, no. 10, pp1317-1325, Oct, 1989、に記載されている。

[0.033]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記従 来技術の第1~第3の例で用いたPE28は内部に累算 器を持ったため、構造が複雑であり新たな11ノルムの 計算を開始する前に、累算値を保持しているレジスタ3 7の初期化が必要であるという問題がある。また、個々のPE28内でL1ノルムを計算した後、最小値検出器31にL1ノルムを転送する構成であるため、全PE28から最小値検出器31へのバスが必要であるという問題がある。

【① ① 3 4 】さらに、従来技術の第1~第3の例において説明したように、被探索プロック数が4×4の整数倍でない場合には、シフトが完全になされていないためP E 2 8間をシフトしているテンプレート内の回素のフィードバックに乱れが生じるという問題がある。

【① 0 3 5 】以上は、PEの標準から発生する問題であるが、さらに、核探索プロックの1回のスキャン当り2回素を前フレームの回案を保持するメモリから読み出し、し1 ノルム計算用の全ての演算器に放送するという回素の分配から発生する問題がある。即ち前フレームの回素を保持するメモリ23に2個の出力ボートが必要であり、また、探索領域の画素を前PE28に放送するバスは最後のPE28がL1 ノルムの計算を終了するまで空かないため、PE0の計算終了後、再度計算を開始するまで無効サイクルが生じるという問題がある。

【0036】本発明は、上記の点に鑑みなされたもので、全PEから最小値検出器へのパスが不要で、さらに、テンプレート内の回素のフィードバックパスが不要で、また、PE0の計算終了後、計算を再開するまでの無効サイクルが生じず、し1ノルムを計算する演算器の構造が储業化され、さらに、メモリの出力ポートが1つで済むような勤き補償を全探索法で行う動き補償演算装置を提供することを目的とする。

[0037]

【課題を解決するための手段】図1は本発明の原理構成図を示す。

【①①38】本発明は、現フレーム中のm画素×nライ ンの画素ブロックであるテンプレート110と、探索領 域内の水平または、垂直方向に1回素づつずれたm回素 ×nラインの全ての画案ブロック(被探条画案ブロック 群)100との間で、画素ブロック内の対応する画素の 差分絶対値和であるL1ノルムまたは、差分自乗和であ るし2ノルムを計算する演算器を含む動き稍償演算装置 において、前フレーム中の画素を保持するメモリ121 と、メモリ121から前フレーム中の(am-1)画案 ×bラインの探索領域をm画素×bラインの領域に分割 して得られるa個の領域(右端の領域はm-1 画素×り ライン)のうち、左端の領域の一番上のラインの左端の 画素から1画素づつ読み出し、加画素読み出すと、隣の 領域から1回素づつ読み出すことを開始し、m-1回素 読み出すまで続けると同時に、左端の領域内でも1ライ ン下に移り左端の画案から1画素づつ読み出すことを関 始し、m画素読み出す、即ち、同時に2画素読み出すこ とを左端の領域内のm×b 画素とその隣の領域内の(m -1)×1回素を読み出し終えるまで続ける第1回目の スキャン終了後 第1回目のスキャンにおいて、(m-1)×り回素を読み出した領域の一番上のラインの左端 の画素を開始点として同様の第2回目のスキャンを行 i. 探索鎖域内全体をスキャンするまで計 8 - 1 回のス キャンを繰り返すスキャン手段122と、スキャン手段 122が行われる間にメモリ121から読み出される2 画素のうち、個々の演算器130に割り当てられたテン プレート110内の画素に対応する核探索プロックの画 素を選択して演算器130に送出する選択手段124と を有する画素分配手段120と、演算器130毎に割り 10 当てられたテンプレート110内の画素を保持する画素 保持手段131と、画素保持手段131に保持している テンプレート110内の画素と、画素分配手段120に よって分配された画素との差分絶対値または、差分自録 値を計算した後、前の油算器から送られてくるし1ノル ムまたはL2ノルムの中間値とを加算し、加算値を次の 演算器に転送する演算手段132とを含むm×n個の演 算器130とを有する。

【① 0 3 9】また、本発明は、画素分配手段を含み、上下左右に隣接したテンプレート内の画素を交互に選択し 20 て前記画素分配手段により分配された画素との間で差分絶対値または、差分自最値を計算し、該上下左右に隣接したテンプレートと被探索プロック間のL1ノルムまたはし2 ノルムを得る時間的多重手段を育する動き補償海算装置において、被探索プロック内の画素を多重化した回数だけ差分絶対値または、差分自無値の計算に使用する被探索プロックの内の画素を選択して個々の演算器内の予備のレジスタに送る第1のレジスタ転送手段と、差分絶対値また差分自最値の計算に使用するタイミングで 30 実際に差分絶対値または、差分自最値の計算に使用するレジスタに移す第2のレジスタ転送手段とを有する。

[0040]

【作用】本発明は、全PEから最小値検出器へのバスが不要で、さらに、テンプレート内の画素のフィードバックバスが不要で、また、PEOの計算終了後、計算を再開するまでの無効サイクルが生じず、L1ノルムを計算する演算器の構造が簡素化され、さらに、メモリの出力ポートが1つで済む。

$\{0.041\}$

【実施例】

(第1の実施例)図2は本発明の第1の実施例の演算器の構成を示す。図3は本発明の第1の実施例の装置を説明するための図を示す。図2において、演算器SA41はレジスタ41、43、35、45と差分絶対値演算器34、加算器44より構成され、Aより入力された画素がレジスタ42に入力され、Bより入力された画素がレジスタ43に入力され、差分絶対値演算器34によりレジスタ43に比力する。次に、レジスタ35に出力する。次に、レジスタ35の差分絶対値 50

と Cより入力された値を加算器44で加算し、その加算値をレジスタ45に入力する。その値は、レジスタ45から出力ボートDを介して次の演算器にまたは、最小値検出器31に出力される。

[0042] 従来技術の第1~第3の例で用いたPE28ではテンプレート内の画素がPE間をシフトしたのに対し、本構成では、累算の中間値がSA41間をシフトする。図4は接探案プロック内とテンプレート内の画素の流れを示す。接探案プロック内の画素の流れは従来技術の第1~第3の例と同一である。一方テンプレート内の画素については、メモリ30からの読み出しは従来の技術の第1~第3の例と同一であるが、Y**=(Y

(0)) はSAO内のレジスタ43、Y。,= (Y

(1))はSA1内のレジスタ43......Y..., =Y (15))はSA15内のレジスタ43にラッチされ、 そのまま保持される。

【0043】説明の都合上、図4には被探索ブロック群を右スキャンする場合だけを示してある。実際には、左スキャンにつづいて右スキャンが行われるが、本構成にはPE15からPE0にフィードバックするパスがないため、従来技術の第2、第3の例で問題となった左スキャンから右スキャンに移るときのパイプラインの乱れが生じない。そのため、左スキャンから右スキャンに移るときにもテンプレート17内の画案のメモリ30からの再読み出しば不要である。

[① ① 4.4] (第2の実施例)図5は本発明の第2の実施例の演算器を示す。図6は本発明の第2の実施例の演算装置を説明するための図を示す。

【0045】本実施例は、従来技術の第3の例同様に、 隣接したテンプレートに対する探索領域には重なりがあ ることを利用して、同一の被探索プロックに対して2個 のし1ノルムを計算する。但し、従来技術の第3の例で は並列計算するために2倍の数のPEを用いたが、本実

施例では、時間的に多重化して計算する。

【0046】即ち、DSA46内でテンプレート内の回 素を保持するレジスタ51、52、L1ノルムの中間値 をシフトするレジスタ53、54をそれぞれ2個設け、 隣接した2個のテンプレートに対するL1ノルムを交互 に計算する。

[0047] 図では本発明の第2の実施例の回素の流れを示す。この構成では、被探索ブロック内の回素を2回 L1ノルムの計算に使うことになるため、回案の転送に 1サイクル毎に空きが生じる。従来の技術の第1~第3 の例では、被探索ブロックの回案を全PE28に分配するバスが最後のPE28のL1ノルム計算終了まで空かないため、PE0の計算終了後、再度計算を開始するまで無効サイクルが生じるという問題があったが、本実施例の構成では、この空きサイクルを利用して次の被探索領域のスキャンによる回素を転送することができる。

【0048】DSA46内のレジスタ47において空き

サイクルに転送される画素をラッチし、L1ノルムの計算をその画素で行うタイミングでレジスタ48に転送する。レジスタ48にデッチされた画素とレジスタ51と52に保持されている異なるテンプレート内の画素を用いてし1ノルムを計算する。そして計算されたし1ノルムは、2個のテンプレートに対応して設けられた最小値検出器31に送られる。なお、図7中における水平方向の矢印はレジスタ47にラッチした画素をレジスタ48に転送することを意味する。また、右斜め下方向の矢印はし1ノルムの中間値が転送されて行くことを意味する。

[0049] (第3の実施例)図8は本発明の第3の実施例の演算器の構成を示す。図9は本発明の第3の実施例の演算装置を説明するための図を示す。

【0050】本実施例では、上下左右に隣接したテンプレートに対する探索領域には重なりがあることを利用して、同一の被探索プロックに対して4個のL1ノルムを時間的に多重化して計算する。即ち、FSA55内で4個の異なるテンプレート内の画素を保持するレジスタ56、57、58、59、L1ノルムの中間値をシフトす 20るそれぞれ4個のレジスタ60、61、62、63を設け、上下左右に隣接した4個のテンプレートに対するL1ノルムを交互に計算する。

【0051】図10は本発明の第3の実施例の画素の流れを示す。この構成は、被探索プロック内の画素を4回 L1ノルムの計算に使用することになるため、1 画素の転送につき、3サイクルの空きが生じる。従って、本実施例では、上記の第2の実施例と同様に、この空きサイクルを利用して次の被探索領域のスキャンによる画素を転送することができることに加えて、上記の第2の実施 30 例では並列に転送していた被探索領域のスキャンによる 2 個の画素を時間をすらして転送することにより、画素を選択するためのセレクタ29が不要となり、さらに、前フレーム中の画素を保持するメモリ65も1つの出力ポート(P5)を持つだけてよくなる。

【① 052】なお、図7同様、図10中における水平方向の矢印はレジスタ47にラッチした画素をレジスタ48に転送することを意味する。また、右斜め下方向の矢印はし1ノルムの中間値が転送されて行くことを意味する。

【① 053】(第4の実施例)図11は本発明の第4の 実施例の演算器FPE66の構成を示す。図12は本発 明の第4の実施例の演算装置を説明するための図を示 す。

【0054】図11に示す演算器FPE66は探索領域をスキャンし、メモリ66から読み出した画案の分配及びレジスタ47と48の間の転送については、上記の第3の実施例と同一である。一方テンプレート内の画案は、入力Biaからレジスタ67に入力され、レジスタ68.69、70をシフトした後、次の演算器FPE66550

に転送される。ここで、差分絶対値演算器34はセレクタ49が選択した信号とレジスタ67の信号の差分絶対値を算出し、レジスタ35に転送する。レジスタ71、72、73、74は、上下左右に隣接した4個のテンプレートに対するし1ノルムの中間値が保持されており、加算器44は4個のテンプレートに対するし1ノルムを交互に計算する。

【0055】本実施例は、上記の第3の実施例同様、同一の検探索プロックに対して4個のレ1ノルムを時間的 に多重化して計算するが、従来技術の第1~第3の例で用いたPE同様、テンプレート内の回素がFPE66間をシフトし、個々のFRE66内でレ1ノルムの中間値を累算する構造である。

【① 0.5.6】なお、上記の実施例では、簡単のために4 画素×4.ラインのテンプレートに対して4×4並列演算 を行う場合についてのみ説明したが、本発明はm画素× nラインのテンプレートに対して、m×n並列演算を行 う場合に対しても適用できる。

[0057]

【発明の効果】上述のように、本発明によれば、 し1 / ルム計算用の個々の演算器内に累算用のフィードバックが不要となる。また、最小値検出器へのパスは最終的に m×n個の差分絶対値が得られる演算器にのみ設ければよく、 し1 / ルムを計算する演算器の構造が単純になるという効果がある。 さらに、被探索ブロック内の画素を1回スキャンする時に計算する被探索ブロック数がm×nの整数倍でない場合にも、 し1 / ルム計算用演算器間のパイプラインに乱れが生じないという効果がある。

【0058】さらに、上下左右に隣接したテンプレートに対するL1ノルムを時間的に多重化して計算することにより、被融素領域内の固素を転送するバスに空きサイクルが生じる。この空きサイクルを利用して次の核探索領域のスキャンによる回素を転送することができ、最初の消算器が1回のスキャンに対するL1ノルムの計算を終了すると、最後の演算器がそのスキャンに対するL1ノルムの計算を終了すること待つことなく、次のスキャンに対するL1ノルムの計算を終了すること待つことなく、次のスキャンに対するL1ノルムの計算を始めることができるという効果ある。

【0059】さらに、1つのスキャンにおける被探索ブロック内の2個の画素を時間をずらして転送することにより、画素を分配するパスが単純になり、前フレーム中の画素を保持するメモリも1出力ボートを持つだけてよい。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の原塑模成図である。

【図2】本発明の第1の実施例の演算器の權成図である。

【図3】本発明の第1の実施例の演算装置を説明するための図である。

) 【図4】本発明の第1の実施例の画素の流れを示す図で

ある。

【図5】本発明の第2の実施例の演算器の構成図である。

【図6】本発明の第2の実施例の演算装置を説明するための図である。

【図?】本発明の第2の実施例の画素の流れを示す図で ある。

【図8】本発明の第3の実施例の演算器の構成図である。

【図9】本発明の第3の実施例の演算装置を説明するた 10 めの図である。

【図 1 () 】本発明の第3の実施例の囲素の流れを示す図である。

【図 1 1 】本発明の第4の実施例の演算器の構成図である。

【図12】本発明の第4の実施例の消算装置を説明する ための図である。

【図13】動き補償消算の対象となる被探索回素のプロー ックとテンプレートを示す図である。

【図】4】被探索画案ブロック間の重なりを示す図であ 20 る。

【図15】隣接したテンプレートに対する探索領域の重なりを示す図である。

【図16】従来技術の第1の例の装置を説明するための 図である。

【図17】従来技術の第1~第3の例で用いられた演算 器の構成図である。

【図18】従来技術の第1の例における回案の流れを示す図である。

【図19】従来技術の第2の例の装置を説明するための 30 図である。

【図20】従来技術の第2の例における画素の流れを示す図である。

【図21】従来技術の第3の例の接置を説明するための 図である。

【図22】従来技術の第3の例における画素の流れを示す図である。

【符号の説明】

1、8、17、18、19、40、64 テンプレート

2、7 前フレーム

3, 4, 5, 6, 10, 11, 12, 13, 14, 1

12

5. 16, 24, 25, 26, 27, 32, 33, 34 被探索画素ブロック

9, 20, 21, 22 探索領域

23 前フレーム中の回索を保持する2出力ポートを持ったメモリ

28 従来技術の第1~第3の例で用いられた演算器

29. 35, 49, 50 セレクタ

3 () テンプレートを保持する 1 出力ポートをもったメ モリ

31 最小値検出器

32, 33, 35, 27, 42, 43, 45, 47, 4

8, 51, 52, 53

54, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 6

3, 67, 68, 69

70、71, 72, 73、74 レジスター

34 差分絕対循濱算器

36、44加算器

38 ライステートバッファ

39 テンプレートを保持する2出力ポートを持ったメ

モリ

41 本発明の第1の実施例で用いる演算器

4.6 本発明の第2の実施例で用いる演算器

55 本発明の第3の実施例で用いる演算器

65 前フレーム中の回素を保持する1出力ポートを持ったメモリ

66 本発明の第4の実施例で用いる演算器

100 被探索プロック

99 110 テンプレート

120 画素選択手段

121 349

122 第1のスキャン手段

123 第2のスキャン手段

124 選択手段

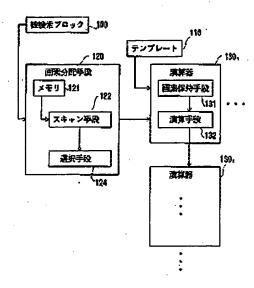
130 演算器

131 画素保持手段

132 演算手段

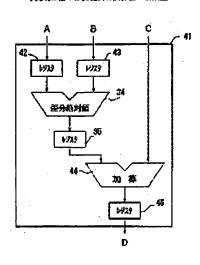
[図1]

本務切の原理構成图



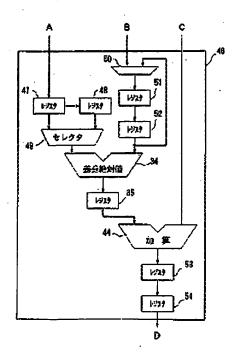
[図2]

本発用の低1の実施例の演算器の構成器



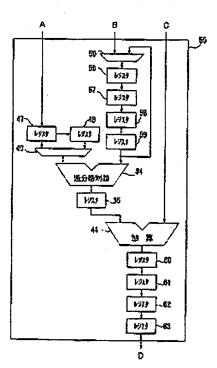
[図5]

本売明の第2の実施例の決算答を示す図



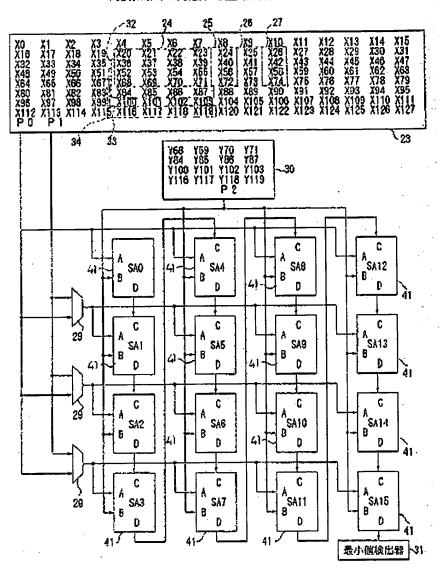
[図8]

水発明の祭るの気迫却の複雑器の機能器



[図3]

本発明の第1の実施例の装置を説明するための図

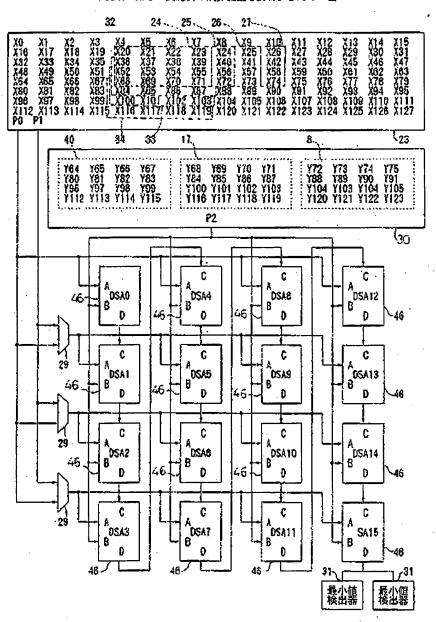


[24]

本発明の第1の実施例の画素の流れを示す図

	122	67	ឌ	CP.	멸	_	g	_ {	ജ	این	53	ایر	22	er.	22	,_ ·	8	8] ·
4 2716 2704	2 X103	\$P	2 X103	£ .	2 X103	5	X103	14.	2 X103	8	2 X103	8	2 X103	98	X103	181	2 X103	egiz o	
2 X103	X102	¥68	1 X102	¥83	X102	5	髭	771	1 X102	₹	1 X102	瓷	X102	ž.	熨	137	1 X102	ogr. o	
X102 X80 X80	DX.C	E	X101	æ	8	£20	22	771	X101	18	XIO	3 2	22	38	왔	187	101X C	, Y 50	2
2 8	, 188 188	<u> </u>	88	\$	88	173	髮	17.1	2 2 2	25	88	£	88	88	88	187	× 100	. 2	
58 58 58	¥87	168	X87	2	X37	730	X87	E	簽	3	X87	38	XBZ	3	£5.	187	XBZ	. Tigg	-
X87	8	168	387	189	38 6	<u>6</u>	X74	77	X86	78 ¢	38X	3	1386	188	X	181	25	7.00	[
27.88 24.88	38	168	X35	693	X73	770	X13	17	器	Y84	X85	285 255	173	8	X.	187	385	Y TOO Y	- !
285 77.	춫	3	2	5 6	X72	DL	ZUX.	171	2	25	X72	₹ <u>8</u>	X72	186	22	187	22	'قِيْ .	Ι.
36	ΕX	£08	ΕX	769	X71	ואס	XX.	171	Ę	78	XI.	\$	ΕX	1,86	XŦ	181	ξž	- g .	·• ;
X7.1	Ę	2	X70	¥69	OLX	170	X58	£,	D.ZX	7.8	23	785	몵	9	3	ē	12	≘	١ ١
X70 X58 Y119	89	768	289	¥83	X57	770	XS7	Ĭ	¥69	164	XE9	785	يق	\$8	¥23	¥83	8	i Yugo ¥	- !
数 2 1 1 1 1	2 <u>8</u>	.E3	328	133	X26	170	X26	ĬŢ.	X 68	≥	X26	788	95	38	£	¥87	8	¥.	-
X68 X58 Y118	XES	YBB	X55	¥83	X55	¥70	3 <u>5</u> 2	171	XSX	784	XSS	88	355	£	SS	YSZ	疑	≅	j
X35 Y103	ě	YBŞ		163	X24	170	X42	177	¥2*	Y34	¥94	¥85	3	186	% %	K83	逐	·8.	ب. د م
255 255 255 255 255 255 255 255 255 255	ž	168	3	<u>s</u>	XII	٤	X41	12.1	ğ	3 8	叕	8	₹	38] ₹	187	3	<u>₹</u>	- 1
322	, 155	9	X40	188	GPX	170	X40	17.1	£5.	787	문	SB 2	桑	38	ş	- 18	ğ	¥.	- 5
258 8	8	768	88 33	£63	X39	\$70	X3.9	17.	3	∌	82	SE	g	86	8	.23			
8	8	163	88	8	X33	730	×	K.	833	\$	8	. 193	8	8 <u>8</u> -	-	•	<u> </u>		
55 55 55	¥37	168	X37	8	X	¥.70	ž	12.	X37	ă	23	8					ļ		
888	X38	168	X24	88	724	Y	724	11.	36	<u>ي</u>	-						ŀ		}
200 E	8	755	1 222	53	EZX	174	r.	T,	.,										
X23	722	Y68)	¥22 }	. 88		. 0.	.~	•							1		ŀ		
7.22 X	121	188 1, 1		. KGS	-	-									•				
X21 X 769 Y		YGB	. 7	,															
X20 X Y68 Y	*	-د				;													
>= >=	<u> </u>	_					-						 		!		<u> </u>		-

【図6】 ・ 本発明の第2の実施例の演算装置を説明するための図

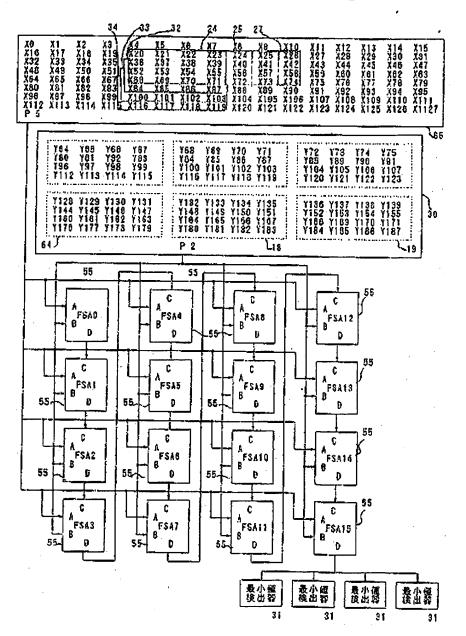


[27]

本発明の第2の実施例の圏素の流れを示す図

									1
運	gg gg	¥.	Ę	78.	1385	¥2.	:cBī	ۇ ك	5
258	2 £	25	727 775	783 783	89	M S	157	XSX You	-1
195	1 3 2	12	<u> </u> 5	184	8	盏	787	: <u>\$</u>	3
225 242	255 773	X56 Y74	X56 - Y75	888. 888.	88	32	735	設	٠,١,٠
1 22	. 192	130	¦≩.	184	. 38	136	187	12/	/\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\
製品	25 E	774	23.85 23.85	25.55 25.55	789	接	73.55	155 7 (04	
1 2	35	2	15	25	1 53	. 5 <u>6</u>	187	1 😤 🗸	<u> </u>
22.22	25	型型	X42 -	28	785	154 130	X12 -	¥.5	. 1
1 25	1.82	20	IE.	薆	188	98.	150	!ĝ.∕	5
8 €	E C	<u> </u>	¥5	夏葵	發麗	75 ZZ	- E	85 E	1
<u>@</u>	169	18	1€	187	1 52	<u> 88</u>	150	15	1 5
1252	됐	7.40 174	173	252	₹2	2000年	爱莲	X	مأء
1,52	! <u>S</u>	. A	!∈	1 30 20	, 485 1.485	135	18/	/ E /	1 1 5
3 5	222	E E	85	22.88	25 ES	2000年	% =	25 SS - 1	ب أ بـ
1 88	. <u>6</u>	170	111	₹	1367	12/	25	₹ /] =
82.2	35 25 25	K33	XX8 Y75	2 E	85 E	85.9B	£500	\$ B '	٠ أ م
, se	1.22	178	15	흋	慢	8	101	ž.) 5
72.22	25	. 522 Y74	735 735	F 28	7	281, X133	E 25	₹8 · .	1
! <u>2</u> 2	188	<u> </u>	Ĭ,	18/	.7 ₺	蠶	181	\$ ∕	rus ,
8E	2.E	X24 474	25 E	26	781 781	X 132 Y 112	132	X 28 · .	,
. <u>1</u>	1 5€	ΙĒ	15/	1 2	35	鞖	12 22	9g /	5
777 777	XX XX3	12 X	pre 1	100	£ ₹	18 X	15.55 15.55	X13 28 28	,)
92	. PE	12/	/4 E	菱	38	巍	. ¥87	\$ /	5
젖	722	N.	X118 Y76	X130 YEO	8	12 SE	X 188	£ 55 ·	1
182	18/	ą.	Ę	26	9 <u>8</u>	羟	191	§ .	5
25.55	≱ \$	X117 Y86	E E	7.22 PBN	25 to	782	T1 12 183	82 XX 72 X	١
13/		βŁ	E	₹	36 26	8 8	. 191	, E	១
35	32.6 36.6	3113 300 300	# R	2128 185	2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	X316 186	S S	製品	
22	3	Y70	171	¥	ž Ž	35	187	(£ /	_
00200	DSA:	2430	DSA3	P.SA.4	200	DSAG	1750	3226	
	112 123 124 125	THE TOTAL TO	THE TIZE OF TI	11.00 12.0	THE TIZE VEG TTZ VEG T	11 12 12 12 12 13 14 15 15 15 15 15 15 15	12 12 12 12 12 12 13 13	THE TIZE WES	13 16 17 18 18

【図9】 本発明の第3の拠施則の資菓並置を説明するための図



[**2**10]

[図17]

松京技術の第1の例の演算器の構成図

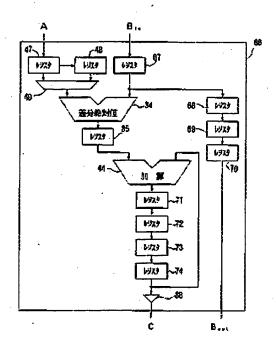
	A 33 28
B	нуду В
	32-
	1929
	差分配外值
	\$0 \ \ 1 \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
	87. 6725
	88
	C

本発明の第3の実施例の画素の流れを示す図

5 X143	1133 188	7 TB9	Y 88 1Y	£ 43	Y152 784	1153 725	1000年	Y447 1987	138 168	È
565	: -	135	<u> </u>	£		¥ /	14			/)
Ð E	1182 T.72	1133 138	734 T24	TIS 175	71.68 YES	200	A	147 107 1151 703	345 HE TIED VISH 198 YES VISH VIEW 1895	1
X146 X134	¥.	=	£	, E		14/	1 . 1	1 152		<u>ر</u> ا
	Y.35 PES	137 189	129	Plas Vrī	181.781	M.	2	191	2	, S
8 <u>3</u>			1738 170 1134 174 718 710 1134 178 1138 170	(is—		14	15 25 115 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10	1 =	, \$, }
222 223	1135 TBS 1132 Y72	767 521 631 TEST	122	मा मा मा स्ट	1 m	1145 YBS Y148 YES	E ST	क्रिंग महत्त्र मध्य	# # · ·]	7 }
3165 XISS	¥ =	2	12		14/) ¥	 	1 Æ	<u>\$</u>	, ,
	異	ş	28	ī	1.	1 2	18	1 E	, E	
12 S			6	[2]	/#:/	VIII 1145 Y85		1 📜		٦
56	12E	E .	3/2		52		300	715. 21.02. 21.02.	± ₹ ₹	1
24 x155	<u>=</u>	2	×134	2/) 2	TAS PER	- B	33.	\\ \\ \\ \	/
₹	Y126 788	3	. ožv	/ ₹:	¥	羟	\$8	\$	8 /	, g
¥ 24	55	1137 168 113 FE	E /	/₹	ž	148	1146 Y26	1147 #67	₽ /	
3 2	ដទ	SE	\$\$ /	स्था सा स्था	# % # %	<u> </u>	12 M	. E. 22	7160 P100 P164 198 P150 P169 F164 P55	.• / 1
	स्टूड इस दस	7 H	1000	4 =	1 5 E	 	5	15	<u> </u>	
<u> </u>	8	E	121	É	ž	E	\$	[₹] ‰	E/	, 8
S C	139 685	TIST TOTAL TISS 175	12	ा गार्ड जिस्सा मा	ž	143	1146 Y80 Y150 Y82	1147 187 1151 122	\$ 56	
36		85/	WE.	15 E	2 P	25 E	133 KZ	1.05 1.05 1.05 1.05 1.05 1.05 1.05 1.05		/ / }
=	ä		1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1		1 82	2	: <u>E</u>		I i	
3389 X118	28	12	<u>'</u> ' ا	. E	Ē	됥	28	5	₽ 1	. 9
×2	11.55 TES 1132 TE2	/Z	<u> </u>	ทีริง กับ	¥	35	2 2	त्रम क्षे भक्त	2	
22.		SE.	12.8	X.17	25 S	6.5 5.5 5.5 5.5 5.5 5.5 5.5 5.5 5.5 5.5	E B	म्या स्ट	825 ×	
	158, 168, 1132, 172	ET SCI	74.34 766 71.30 778 7134 760 7139 779	3	71-5 173	7116 1129 7130 7131 145 125 1149 1201 1145 125	भारत रिक्र मारि कि मार्क एट मारह एक	1 6	Î\$	
TIEN ESTA	31		Ę	ทั่ง กัก ทั้ง	-	88	ride das Frisõ	, ₅₈	<u> </u>	_ §
Tear 7	3/	2 2 8	1130 Y.70	T3H ?	1 3	1.65 1	18)	14 14 14 14 14 14 14 14 14 14 14 14 14 1	8	' [
ž s		<u> </u>	200	18 P	88	191	2	115: 188 YIT 187 YIT	25 SK	,
£ ₩	* 55	TISS EST	17.7.	है। एर स्था	1 87	2	300	টু জ্বিল	1 2	
A128 X116	108 112 mg	7 237	28	E	<u>\$</u>	192	25	1 12	7100 1164 TSS 7100 T 464 TSS 7100 1103 5104 TVB	/
	A55	FSZI	288	F	FEE	\$2 \$2		2789	FS.	

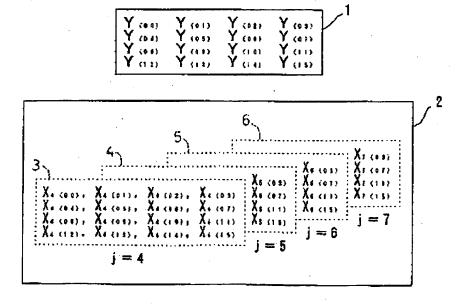
[図11]

本発明の第4の実施到の流算器の構成器

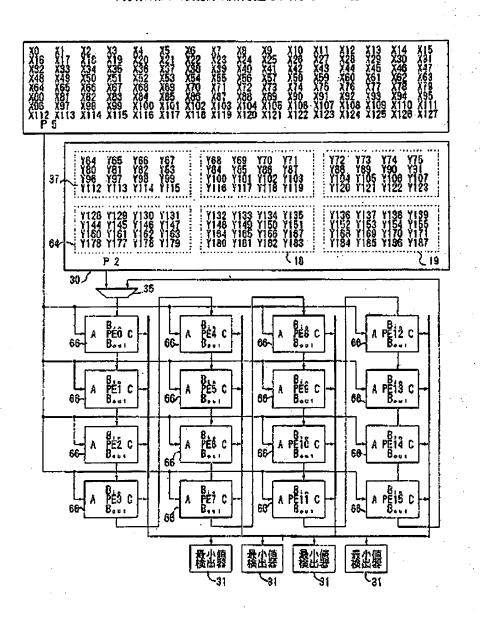


[213]

動き補償演算の対象となる被探索画素ブロックとテンプレート



【図 1 2 】 本発明の第4の実施例の演算楽器を説明するための図



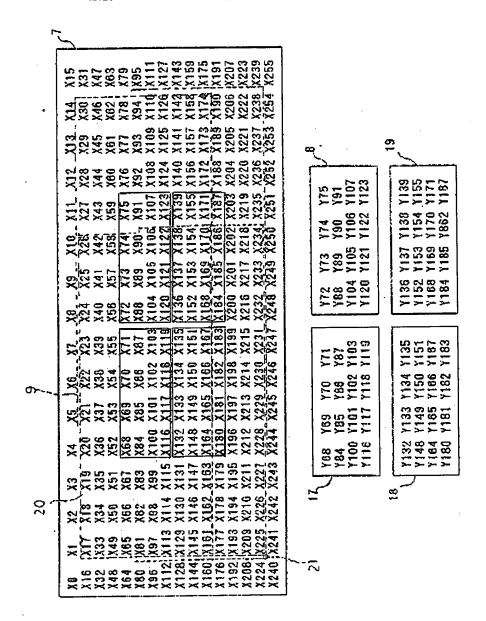
[214]

被探索ブロック間の重なりを示す図

	_														,								
•	\	<u> </u>	_																				
0,	XIS	X31	X47	X63	X79	X95	X111	X127	X143	X159	X175	161X	X207	X223	X239	X255				. •			
2000						X34										X254						· .	
	X13	X29	×45	X61	× 1/2	263	X109	X125	X141	X157	X173	X189	X205	X221	X237	X253							
	X12	X28	X44	X60	X(6	X92	X108	X124	X140	X156	X172	X188	X204	X220	X236	X252						•	
	X11	127	×43	X59	X75	X91	X107	X123	X139	X155	X171	X187	X203	X219	X235	X251							
. 12	X10	<u>*726</u>	X42	X58	X74	×30	X108	7122	× 33	X154	X170	381X	X262	X2:8	X234	X250							
						X89		•						X217	-								
-]						88				.X152	:X168	,X184	X200	,X216	X232	X248	ļ ,—	. দু	?	-			•
ور <u>4</u> ر						768X						X183										, •	
,,,	Х6.	X221	X38,	X54	X70	X86	X102	X118	X134	X150	X166	X182	X198	X214	X230	X246							
16	•	_	_	_		X85												eq	l.			•	
						X84									-	X244		ſ)				7
ļ						X83						-		X211	X227	X243			775	161	¥107	Y123	
	X2	X18	X34	X20	X65	X82	X98	X114	X130	X146	X162	X178	X194	X210	X226	X242						Y122	
	1					8 8		•											Y73	789	Y105	¥121	
	Ŷ.	X16	X32	X48	X64	X80	X86	X112	X128	X144	X160	X176	X192	X208	X224	X240	}		772	Y38	Y104	Y120	

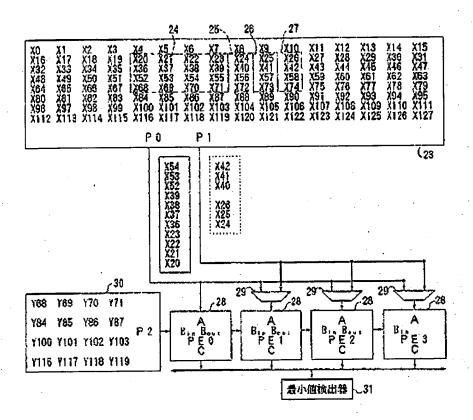
[図15]

接続したテンプレートに対する探察領域の重なりを示す図



[2016]

動き補償を全探索法で計算する従来技術の第 1 の例の 法償を説明するための国



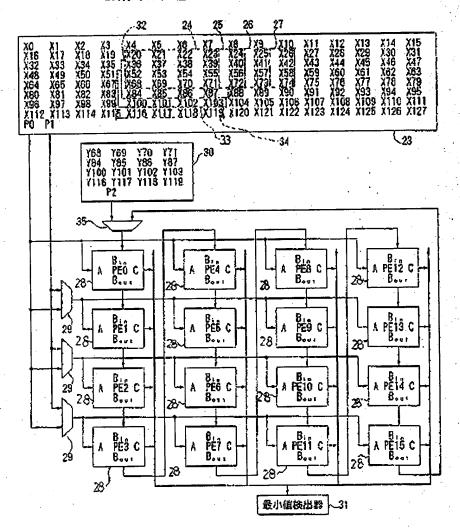
[218]

従来技術の第1の例における画素の流れを示す図

		L 37	± 38	
	<u>,</u>		- -	
X39	25.88 7.38 7.38	X38 Yeg	85 88 26 28	X73 Y119
85E	12 12 13 13 13 13 13 13 13 13	£ 88	¥73 Y159	X73 Y118
252	88 88	X722	X72 Y118	7117
877.88 75.88	X7:	X71 Y	X7.1 Y117	X71 Y116
X71 Y119	17.83 17.88	X70 Y117	X76 7116	X56; Y103
5887 7138	11 X88	288 71 15	E SE	X67 Y102
X63 X57	X68 Y116	X103	7.65 7.102	7.01 7.01
高裕	7555 7103	X55°	X55	X55 (X <u>56</u> 7100 7101
X55 Y103	X54 Y102	X54 Y103	71 69 71 69	787 787
7554 7102	X52 Y161	X53	1 M	X41 Y86
2.43 2.43 2.43 2.43 2.43 2.43 2.43 2.43	X52	787	786 786	25 25 26 28
7.832 2.832	88 78	X39	X39 Y85	X39 Y84
X39.	X38 X38	8 88	25 28 28 28	X261 Y71
X38 X38 X58 X58	X37 Y85	X37	Ø E	125 173 173 173
200	88 5	E E	1226	724
828 828	XX 11.	8 <u>7</u> 8	K23 169	82X YB8
X2X 1731	322	783 789	722 788	
730	X21 Y68	X21 Y68		
S 88	X20 Y68			
768				
252	03d	<u>S</u>	PE2	3 2

[219]

動き補償を全保索法で計算する従来の第2の例の装置を 説明するための**園**



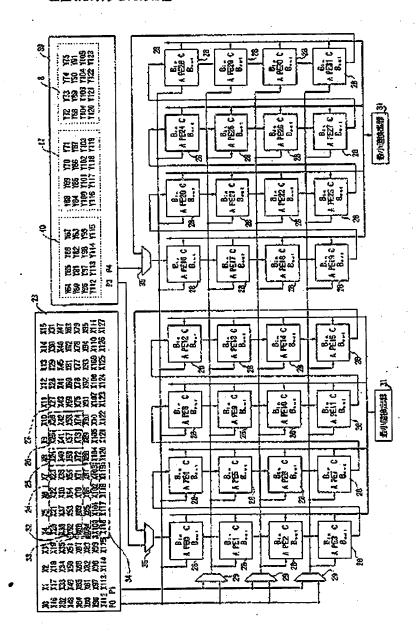
【図20】

従来技術の第2の例における画案の流れを示す図

_																			
AIGS THE	Ě	8	187	ă	136	XIEE	385	X 603	164	X103	Ē	1103	170	X103	<u>36</u>	X90. 100S	8	X 102	2
250		Z102	83	뾽	183	Ę	\$	X80 X 103	Ē	X102	2	% 13 13 13 13 13 13 13 13 13 13 13 13 13	, £	7102	2	3	Z 33	XIGZ X102	52
X162	3	X101 X102	136	5	2	19		8	Ę	101%	89			IBS 7702 X103	Ê	8	2	Ē	Ē
5		15	18	8	E	, E		ピ	S	X		1x1605,103	<u> </u>	邊	साह माश्रीक	灵	<u>+</u>	8	99
90 X		æ	Ē	2	E.	183	188			1	3	150 170	113	E E	₹	150	91	X8X	163
120	-	85	23	82	8				· =	\$	fas 1	988	=======================================	g	118	124 187	183	麗	102
2	<u>.</u>	12	95	×§		30. 100	13	g	8112	50	112	28%	116	X13' X85	E 88	12	7102 7103 7116 Y137 7118 Y119 468	55	Ē
3					138	213	=======================================	2	Ξ	¥ 2€	7795 THE THT THS THE PER	阁	1103	222	25	277 273	1	ž.	YIOO YIOI YIOZ YIGA YIIG YIII YIIB YIIS
		182 152 153	¥115 Y68	Ē	X133	Ē	¥117	Ę	¥ 18	15%	YTOS	≅	. Z	E	F	5	TIED YIE	EX	18
E	7119	2	₩.	2	1100 P101 P102 P168 P118 P117 P133 P119 P06	Ę	Y87 F100 Y101 Y102 Y103 7116 Y117 1111 7119 Y88	156 157 158 171 172 173 X3 X3 X3 X87	8100 1101 7502 7103 Y115 1117 1118 1119.168	£	¥102	E	787 PISO 7191 YERR VIOS VIEG 7117 1318 VII 6		THE THE THE PASS THE THE	現した。	187	E	₩
2	1 28	竇	#	ŝ	7116	Į.	2003	iĝ	7502	Ž	Y101 Y102	S	715	SEX YES		13	882	3	.92
8	12	뾿.	¥;	T.	7.58	3	7102	30	100	8	710g	B	78	B	€	18	33	8	8
8	25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 2	羟	Ë	355	¥102	9	YIG	Ð	¥180	8	£	38	25	瓷	2	350	18	8	₽
쫎	Y103	×	THE THE THE THE THE THE	ă	Y303	× ×	8	125	783	ğ	8	ফু	23	ž	184	ĮŠĮ.	Ę	Š	Ē
Ž,	7 <u>5</u>	E	736	Ð.	200	曼	82	M 143	200	瓷	28	ğ	ž	*	111	5	730	33	£
8	<u> </u>	3 2		뜋	193	3	88	9	33	ŭ	<u>1</u> 34	(12) XS:	771- Y\$4		2	盘	99	N	
8	\$ E	23	3	3	2	X39	1 9	S	鳌	뛾	2	8	17e	8	8≝	88		├~~ 	YISS
85	YB?	\$£	翠	쮨	3	8	ĕ	A55 206	₹	ä	Ę	3	8	5	9		¥ 303		TIGS Y101 1102 Y143 TOS
82	£.	X33	78	X3.7	鑫	Š	Ē	赵	2	₹	691	Ħ	\$		Z S		7102	-	7101
2	28	3	兖	<u>S</u>	Ξ	183	77.0	2	60	X30	瓷	-	7303		102	•	101	ĺ	MGB
33	₹	23	7	8	E	ដ	Œ	ន្ត		•••	8		1160 Y101 Y102 9703 Y68		FIRE YIOT 1102 YILES		1100 TIO1 1102 1104 168	Ì	187
E.	Ĕ	777	6 2	Z	<u>\$</u>	722	\$		X193		ĭ1		Z.		E		ž,		188
X22	۲ <u>۶</u>	ã	769	121	89		Y140 Y101 Y102 Y103 Y66	Ì	YIOO YIOI 1102 YIOS 169		1160 7101 YINZ 116C 1780			}	181		æ.	ļ	582
ā	169	8	\$		¥.		7362		Y10E		¥ 160		484		188		18 5		2
8	82		Y103		YIED YIO! YIOZ YIO3 YES		Ĭ0.		¥168		1 (3)		¥8¢		3		ž		Ē
.•	į		162		730		£		187				58,		¥84		Ε,		Ę
476	}		Y100 F161 F1G2 F103 168		XIES		187	!	\$€		185 Yes		ĕ		F		82)	1	Ē
TIES YIES YICE	}		7160		181		ş <u>ş</u>		58 2		逐		ž.		92		¥69		
1164			ž		188		<u>2</u>		784		٤		7.78	<u>. </u>	£		£	7163	71 159 163
21	:2:	- E		<u> </u>		1		Ę	1	Ţ		į.		9		Ę		GE O	
				_		_	لــــ								نــن				

[図21]

動き捕്償を全探索法で計算する従来技術の第3の例の 装置を説明するための図



[図22]

従来技術の第3の例における個素の流れを示す図

~							
92 X	X103 187	288	200	20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20	25 E S	X103	X103 173 173
X103	¥ \$ \$ \$	£ 883	222	85 E	養農	288	X162 172
25 K	2 2 2 E	888 8	落E尼	885	285 285	- - - - - - - - - - - - - - - - - - -	22.88 22.83 23.83
X16 X89	SEE	855 5	SET	£85.	282 788 788 788 788 788 788 788 788 788	85 E E	88 22 L
95 X	200	\$2.5	\$2E	772	787 7173 7123	1837 1113 1122	121
28 .	228	288	多 第55	XX 23	85 52 25 28 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 2	82 T 28	71.78 71.78 71.20
2 Z	搭额 层	るなら	25 E	555	25.75 72.75 72.75	28. tr 28. tr 28. tr	25 E
25. 27.3	355	77. 77.33 71.23	X32 7138	255	784 7126 7120	255	22.E
%% %%	22.22 22.22 22.22 23.22	12 E	522	25.2	1832 1832 1832 1832 1832 1832 1832 1832	7. KG 7. KG	FEE
15 E	822	252	855	855 107 107	825 200 200 200 200 200 200 200 200 200 2	255	25.5
255 255 255 255 255 255 255 255 255 255	717.88 717.88	25 Kg	7307	\$25 \$85 \$85	25 T 25 E	855	132
55 T T T T T T T T T T T T T T T T T T	8911	25 T 100 F	X56 7102 7103	7.56 7.61	# S E E	25.55 25.55 25.55 25.55	282
85 2 5 8 5 5 5 8 5 5 5	1	1200年	# E E	REE E	35 ES	888 888	55.55 55.55
7103 7103	英色品	75 T 25 T	꾶충	X42 7342	25.55	788 288	25 % S
135 XX	25. 25. 26. 26. 26.	25 E	2 2 2 2 2 2 2 2	<u>×85</u>	888	25 B	25.E
82 E E	255 756 756 767	255 255 255 255 255 255 255 255 255 255	388	Š 38	数型数	328	38E
8355 835 835 835 835 835 835 835 835 835	25 E	222	253	82 F 25	88 E 27	25E	38E
2 ≥ 20	388	28.58	섫죢혍	226 177 175	器官を	355 37 38 38 38 38 38 38 38 38 38 38 38 38 38	88 E
8 8888	1883	E & & E	25. 27. 27.	25°E	783 769 773	288	Y103
\$32 6	X 28 88	%;;£	#2£	73 73 73	282	Y118	3102
35 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	SEE	25 ET	282	723 768 777	7193	7118	¥191
E EF	22.2	28E	が旅行	7103	1102	Y117	7100
22 EF	7.85 7.17 7.17 7.17	X21 Y60 Y72	7163	1102	1101	1116	187
R 98	22°	7103	7102	1101	7160	Y103	3 <u>5</u>
720 772	2 E	7102	1017	1300	181	7102	簽
25 23 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25 25	E	FE!	PEZ PE18	E E	F. 62	된 원	# ZZ
				~			

フロントページの続き

⁽⁷²⁾発明者 金子 孝夫

東京都千代田区内率町1丁目1番6号 日本電信電話株式会社内

* NOTICES *

JPO and NCIPI are not responsible for any damages caused by the use of this translation.

- 1. This document has been translated by computer. So the translation may not reflect the original precisely.
- 2.**** shows the word which can not be translated.
- 3.In the drawings, any words are not translated.

DETAILED DESCRIPTION

[Detailed Description of the Invention] [0001]

[Industrial Application] This invention relates to a motion compensation arithmetic circuit, and relates to the motion compensation arithmetic unit which performs the motion compensation under dynamic-image coding processing with all heuristics especially.

[0002]

[Description of the Prior Art] In the conventional motion compensation arithmetic circuit, the pixel block of 4 pixel x4 line is explained as an example.

[0003] (1) Explain the pixel block set as the object of a motion compensation motion compensation. <u>Drawing 13</u> is drawing showing the searched pixel block set as the object of a motion compensation operation, and a template.

[0004] first, the difference of the pixel to which it corresponds within a pixel block by the formula which is between the searched blocks in the seek area decided on in the template 1 and the front frame 2, and is shown below -- L1 norm which is the absolute value sum, or difference -- either of L2 norms which are the sum of squares is calculated.

[0005]

L1 norm = sigma |Xj|(i) is a pixel under searched block j started from the front frame 2. (i)-Y (i) |i| = 0.15 (1) L2 norm = sigma (Xj|(i)-Y|(i)) 2 i= 0-15 (2) Here, j expresses the number two or more searched blocks were numbered, and is Xj. In drawing 13, the pixel blocks 3-6 are shown as a searched block. It is only that 1 pixel of pixel blocks of j=4-7 is shifted horizontally, and most pixels are common. Moreover, Y (i) is a pixel in a template 1.

[0006] Next, the above (1) Formula Or (2) The number j and the minimum value of the searched block with which L1 norm calculated by the formula or L2 norm serves as min are calculated. The above is the operation performed by the motion compensation.

[0007] About the technique about the above-mentioned motion compensation, for example M. Yamashina, T.Enomoto, T.Kunio, I.Tmaitani, H.harasaki, Y.Endo, T.Nishitani, M.Sato, KKikuchi, and "A Microprogrammable, Real-Time Video Signal Processor (VSP) for Motion compensation", IEEE J.Solid-State Circuits, vol.SC-23, pp.907-915, and Aug.1988. It is indicated.

[0008] Since the difference between the L1 above-mentioned norm and L2 norm is [which takes an absolute value / or or] whether to carry out multiplication after calculating a 2-pixel difference, below, it explains only the case where L1 norm is used.

[0009] (2) In all the lap heuristics of the pixel during a searched block, start level or the pixel block which shifted 1 pixel at a time perpendicularly out of a seek area, and consider as a searched block group. Therefore, there is a lap in the pixel during a searched block.

[0010] Drawing 14 is drawing showing the lap during a searched pixel block.

[0011] The front frame 7 consists of 16 pixel x16 line, and searches the range of **3 pixels from a template 8. In this case, a seek area 9 becomes 10 pixel x10 line, and the total of the searched block in a seek area 9 is 49. It shifts at a time horizontally 1 pixel of searched blocks 10-13 shown in drawing 14, and pixels X27, X43, X59, and X75 are contained common to these 4 blocks. Moreover, the searched blocks 10, 14-16 of one line have shifted at a time perpendicularly, and pixels X72, X73, X74, and X75 are contained common to these 4 blocks. Especially the pixel X75 is contained common to a total of 16 searched blocks. Therefore, if 1 pixel is read from the memory in which the pixel of the front frame 8 is written, the pixel is applicable to a maximum of 4x4 count

of L1 norm.

[0012] (3) Lap drawing 15 of the pixel between seek areas shows the lap of the seek area to the adjoining template. X21-X26-X170 - X165 The surrounded pixel group is contained common to the seek area 20 to a template 17, and the seek area 9 to a template 8. Furthermore, X85-X90-X170-X165 The surrounded pixel group is contained common to seek areas 20, 9, 21, and 22. Therefore, if 1 pixel is read from the memory in which the pixel of the front frame 7 is written if it doubles with 4x4 times obtained from the lap of the pixel during the above-mentioned searched block, the pixel is applicable to a maximum of 4x4x4 count of L1 norm. [0013] The example of a Prior art is explained below.

[0014] (4) Prior-art-1 drawing 16 shows drawing for explaining the equipment of the 1st example of the

conventional technique which calculates a motion compensation with all heuristics.

[0015] In this drawing, the pixel in a front frame is put on the memory 23 with 2 output ports (P0, P1). The case where 24 to 27Lsearched block 1 norm which is shown in <u>drawing 16</u> and which shifted 1 pixel at a time horizontally is calculated is considered. The pixel in a template is put on the memory 30 with 1 output port (P2). 28 are an arithmetic circuit which calculates LPE1 norm. A selector 29 chooses the pixel within the searched block 2427 from the pixel read from the output ports P0 and P1 of memory 23 in the sequence shown in this drawing, and sends it to PE0-PE3, respectively.

[0016] Drawing 17 shows the configuration of PE28 of the 1st example of the conventional technique. The input Bin of PE0 is connected to 30 memory P2. After being latched to the register 33 of PE0, the pixel in the template read from memory 30 shifts between PE one after another, and is transmitted. If it does in this way, within each PE, the sequence of reading the pixel in a template and the pixel within a searched block is in

agreement, and L1 norm can be calculated.

[0017] PE0 explains an example in case the searched block 25 and PE2 calculate the searched block 26 and PE3 calculates [the searched block 24 and PE1] the searched block 27.

[0018] <u>Drawing 18</u> shows the flow of the pixel in the 1st example of a Prior art. The pixel surrounded by the dotted line is a pixel read from the output port P0 among this drawing an output port P1 and except it. Moreover, all over this drawing, the searched block set as the object of L1 norm count is represented with the number of the pixel used as Xj (0 0), and it is shown as L20 and L21 grade that each PE28 is calculating the L1 norm. L1 calculated norm is sent to the minimum value detector 31 from an output C.

[0019] That is, the equipment shown in <u>drawing 16</u> broadcasts the pixel read from memory 23 using the 1-dimensional lap of the pixel during the searched block which shifted 1 pixel at a time horizontally to PE28, and

calculates L1 norm by 4 juxtaposition.

[0020] About the technique about the 1st example of above conventional equipment, it is KM. Yang, M.T.Sun, L.Wu, "Family of VLSI Designs for the motion Compensation Block-Matching Algorithm", IEEE Trans. Circuits and Systems, vol. CAS-36, No.10, pp 1317-1325, and Oct. 1989, for example. It is indicated. [0021] (5) Explain the 2nd example of the conventional technique which calculates Prior-art-2 motion compensation with all heuristics.

[0022] <u>Drawing 19</u> shows drawing for explaining the equipment of the 2nd example of the conventional technique which calculates a motion compensation with all heuristics. The equipment of this drawing is the same configuration as the 1st example of the above-mentioned conventional technique except for a point with 4x4=16 piece PE28. PE0-PE3 calculates the searched blocks 24-27 like the 1st example of a Prior art, and further, PE4 considers the case where the searched block 32 and PE8 calculate the searched block 33, and PE12 calculates the searched block 34, and explains the flow of the pixel in the searched block in that case, and a template.

[0023] Drawing 20 shows the flow of the pixel in the 2nd example of a Prior art.

[0024] By this configuration, they are PE0, PE1, PE2, and --. It sets to -- and PE15 and they are L20, L21, L22, and -- one by one. When -- and count of L71 are completed, they are PE0, PE1, and -- in succession. It sets to -- and PE11 and they are L84, L85, and --. -- and count of L119 can be started. Then, it is read from memory 30, the pass which feeds back the pixel in the template 17 which has shifted between PE to PE0 from PE15 is prepared, and it makes it unnecessary to read the pixel in a template 17 again. However, in order to calculate all L1 norm in the seek area 20 shown in drawing 15, it is required in the scan of a searched block group (it describes as a left scan below) which starts in the count of L20 shown in drawing 20, starts not only in the scan (it is described as a right scan below) of a searched block group finished with count of L119 but in count of the left-hand side of L16, and is finished with count of L115. However, since count of L115 is performed by PE11,

when moving from a left scan to a right scan, as shown in <u>drawing 20</u>, the feedback to P0 from PE15 of the pixel in a template 17 breaks off. Therefore, re-read-out is needed from the memory 30 of a being [no template 17] pixel.

[0025] That is, the equipment shown in <u>drawing 19</u> broadcasts to PE the pixel which it read 1 pixel at a time perpendicularly from memory 28 horizontally using the two-dimensional lap of the pixel during the searched block which shifted one line at a time, and calculates L1 norm by 4x4 juxtaposition.

[0026] The technique about the 2nd example of equipment is indicated by Tashiro, south, Kasai, and Kaneko" quantity juxtaposition motion compensation computing-element" (Japanese Patent Application No. 4122274) conventionally [above-mentioned], for example.

[0027] (6) Explain the 3rd example of the Prior art which calculates conventional technical-3 motion compensation with all heuristics.

[0028] <u>Drawing 21</u> shows drawing for explaining the equipment of the 3rd example of the conventional technique which calculates a motion compensation with all heuristics.

[0029] The equipment shown in this drawing is the configuration of having transposed the memory 30 holding a template to the memory 39 with 2 output ports (P3, P4), and having added further 4x4 PE28 and one minimum value detector 31, in the equipment of the 2nd example of the above-mentioned conventional technique.

[0030] <u>Drawing 22</u> shows the flow of the pixel in the 3rd example of the conventional technique. As the term of the lap of the pixel between the seek areas of above (3) showed, there is a lap in the seek area to the adjoining template. Therefore, as shown in <u>drawing 22</u>, two L1 norms are calculable to juxtaposition to the same searched block.

[0031] That is, the equipment shown in <u>drawing 21</u> can calculate L1 norm by 4x4x2 juxtaposition, though readout from the memory 23 of a searched block group is the same as that of the 2nd example of the conventional technique.

[0032] They are KM. Yang, M.T. Yang, M.T. Sun, L. Wu, "A Family of VLSIDesigns for the Motion Compensation Block-Matching Algorithm", IEEE Trans. Circuits and Systems, vol. CAS-36, nO.10, pp 1317-1325, Oct, and 1989. as well as [technique / about the 3rd example of the above-mentioned conventional technique] the 1st example of the above-mentioned conventional technique. It is indicated. [0033]

[Problem(s) to be Solved by the Invention] However, since PE28 used in the 1st of the above-mentioned conventional technique - the 3rd example had an accumulator in the interior, before structure starts count of L1 complicated and new norm, it has the problem that a register 37 needs to be initialized holding a accumulation value. Moreover, since it is the configuration of 31 transmittingLminimum value detector 1 norm after calculating L1 norm within each PE28, there is a problem that the pass from all PE28 to the minimum value detector 31 is required.

[0034] Furthermore, the problem that turbulence arises is in feedback of the pixel in the template which has shifted between PE28 since the shift is not made completely when the searched block count is not the integral multiple of 4x4, as explained in the 1st of the conventional technique - the 3rd example.

[0035] Although the above is a problem generated from the structure of PE, 2 pixels per scan of a searched block are further read from the memory holding the pixel of a front frame, and there is a problem generated from distribution of the pixel of broadcasting to all the computing elements of L1 norm calculating. That is, two output ports are required for the memory 23 holding the pixel of a front frame, and since the pass which broadcasts the pixel of a seek area to front PE28 is not vacant until 28 end count of Llast PE1 norm, it has the problem that an invalid cycle arises after count termination of PE0 until it starts count again.

[0036] This invention was made in view of the above-mentioned point, and its pass from all PE to a minimum value detector is unnecessary. The feed back pass of the pixel in a template is unnecessary. Furthermore, again An invalid cycle until it resumes count does not arise after count termination of PE0, but the structure of the computing element which calculates L1 norm is simplified, and it aims at offering the motion compensation arithmetic unit which performs further the motion compensation to which the output port of memory can be managed with one with all heuristics.

[0037]

[Means for Solving the Problem] <u>Drawing 1</u> shows the principle block diagram of this invention. [0038] The template 110 whose this invention is the pixel block of m pixel xn line in the present frame, and the horizontal in a seek area Or among all pixel blocks (searched pixel block group) 100 of the m pixel xn line

which shifted 1 pixel at a time perpendicularly the difference of the pixel to which it corresponds within a pixel block -- it is the absolute value sum -- L1 norm In the motion compensation arithmetic unit containing the computing element which calculates L2 norm which is the sum of squares or difference -- The inside of a fields (a right end field is m-1 pixel xb line) which divide the seek area of pixel (am-1) xb line in a front frame into the field of m pixel xb line, and are obtained from the memory 121 holding the pixel in a front frame, and memory 121. If it reads 1 pixel at a time and m pixels is read from the pixel at the left end of Rhine of the top of a left end field At the same time it continues them until it starts and reads m-1 pixel of things for which it reads 1 pixel at a time from the next field It starts moving to the bottom of one line and reading 1 pixel at a time from a left end pixel also in a left end field. In the 1st scan after the 1st scanning termination which reads m pixels, namely, keeps on reading 2 pixels to coincidence until it finishes reading the mxb pixel in a left end field, and x (m-1) b pixel in the next field The scanning means 122 which repeats a total of a-1 scan until it performs the 2nd scan same as a start point for the pixel at the left end of Rhine of the top of the field which read xb pixel and scans the whole inside of a seek area, (m-1) The inside of 2 pixels read from memory 121 while the scanning means 122 is performed, A pixel distribution means 120 to have a selection means 124 to choose the pixel of the searched block corresponding to the pixel in the template 110 assigned to each computing element 130, and to send out to a computing element 130, A pixel maintenance means 131 to hold the pixel in the template 110 assigned every computing element 130, the difference of the pixel in the template 110 currently held for the pixel maintenance means 131, and the pixel distributed by the pixel distribution means 120 -- an absolute value or difference -- square -- after calculating a value, the mean value of L1 norm sent from a front computing element or L2 norm is added, and it has the computing element 130 of a mxn individual including an operation means 132 to transmit an aggregate value to the following computing element. [0039] moreover, between the pixels which this invention chose by turns the pixel in the template which adjoined vertically and horizontally including the pixel distribution means, and were distributed by said pixel distribution means -- difference -- an absolute value In the motion compensation arithmetic unit which has a time multiplex means to obtain L1 norm between the template which calculated the value and adjoined these four directions, and a searched block, or L2 norm or difference -- square -- the count which multiplexed the pixel within a searched block -- difference -- an absolute value or difference -- square -- with the 1st register

[0040]

register used for count of a value.

[Function] The pass of this invention from all PE to a minimum value detector is unnecessary, and its feed back pass of the pixel in a template is still more unnecessary, an invalid cycle until it resumes count does not arise after count termination of PE0, but the structure of the computing element which calculates L1 norm is simplified, and the output port of memory can be further managed with one.

[0041]

transfer means which chooses the pixel of the searched blocks used for the next count with said pixel selection means, and is sent to the register of the reserve in each computing element, while using it for count of a value difference -- an absolute value and difference -- square -- the timing used for count of a value -- actually -- difference -- an absolute value or difference -- square -- it has the 2nd register transfer means moved to the

[Example]

(The 1st example) <u>Drawing 2</u> shows the configuration of the computing element of the 1st example of this invention. <u>Drawing 3</u> shows drawing for explaining the equipment of the 1st example of this invention. <u>drawing 2</u> -- setting -- a computing element SA 41 -- registers 41, 43, 35, and 45 and difference -- the pixel which it consisted of an absolute value computing element 34 and an adder 44, and the pixel inputted from A was inputted into the register 42, and was inputted from B inputs into a register 43 -- having -- difference -- the absolute value computing element 34 -- the difference of a register 42 and a register 43 -- an absolute value is calculated and it outputs to a register 35. next, the difference of a register 35 -- an absolute value and the value inputted from C are added with an adder 44, and the aggregate value is inputted into a register 45. the value -- a register 45 to output port D -- minding -- the following computing element -- or it is outputted to the minimum value detector 31.

[0042] With this configuration, the mean value of accumulation shifts between SAs41 to the pixel in a template having shifted between PE in PE28 used in the 1st of the conventional technique - the 3rd example. Drawing 4 shows the flow of the pixel in a searched block and a template. The flow of the pixel within a searched block is the same as the 1st of the conventional technique - the 3rd example. On the other hand, although read-out from

memory 30 is the same as that of the 1st of a Prior art - the 3rd example about the pixel in a template, the register 43 in SA0 and Y69= (Y(1)) are latched to the register 43 in SA1,Y119 = Y(15) is latched to the register 43 in SA15, and Y68= (Y(0)) is held as it is.

[0043] Only the case where the right scan of the searched block group is carried out is shown in <u>drawing 4</u> on account of explanation. Although a right scan is performed following a left scan, since there is no pass fed back to PE0 from PE15 in this configuration in fact, the pipeline break when moving from the left scan which became a problem in the 2nd and 3rd example of the conventional technique to a right scan does not arise. Therefore, also when moving from a left scan to a right scan, re-read-out from the memory 30 of the pixel in a template 17 is unnecessary.

[0044] (The 2nd example) <u>Drawing 5</u> shows the computing element of the 2nd example of this invention. Drawing 6 shows drawing for explaining the arithmetic unit of the 2nd example of this invention.

[0045] This example calculates two L1 norms to the same searched block using there being a lap in the seek area to the adjoining template like the 3rd example of the conventional technique. However, although PE of a twice as many number as this was used in the 3rd example of the conventional technique in order to carry out parallel computing, it calculates by multiplexing in time in this example.

[0046] That is, the registers 51 and 52 which hold the pixel in a template within DSA46, and two registers 53 and 54 which shift the mean value of L1 norm are formed, respectively, and L1 norm to two adjoining

templates is calculated by turns.

[0047] <u>Drawing 7</u> shows the flow of the pixel of the 2nd example of this invention. With this configuration, since the pixel within a searched block will be used for count of 2 times L1 norm, an opening arises for every cycle in a transfer of a pixel. Although there was a problem that an invalid cycle arose, in the 1st of a Prior art the 3rd example after count termination of PE0 until it started count again since the pass which distributes the pixel of a searched block to all PE28 was not vacant till L1 norm count termination of last PE28, a pixel with the scan of the following seek area-ed can be transmitted with the configuration of this example using this empty cycle.

[0048] The pixel which is vacant in the register 47 in DSA46, and is transmitted to a cycle is latched, and it transmits to a register 48 to the timing which calculates L1 norm by the pixel. L1 norm is calculated using the pixel latched to the register 48, and the pixel in a different template currently held at registers 51 and 52. And L1 calculated norm is sent to the minimum value detector 31 formed corresponding to two templates. In addition, the horizontal arrow head in drawing 7 means transmitting the pixel latched to the register 47 to a register 48. Moreover, it means that the mean value of L1 norm is transmitted and the arrow head of the direction of the diagonal below goes.

[0049] (The 3rd example) <u>Drawing 8</u> shows the configuration of the computing element of the 3rd example of this invention. <u>Drawing 9</u> shows drawing for explaining the arithmetic unit of the 3rd example of this invention.

[0050] In this example, four L1 norms are calculated by multiplexing them in time to the same searched block using there being a lap in the seek area to the template which adjoined vertically and horizontally. That is, the registers 56, 57, 58, and 59 which hold the pixel in four different templates within FSA55, and the registers 60, 61, 62, and 63 of four each which shifts the mean value of L1 norm are formed, and L1 norm to four templates which adjoined vertically and horizontally is calculated by turns.

[0051] <u>Drawing 10</u> shows the flow of the pixel of the 3rd example of this invention. The opening of 3 cycle produces this configuration about a 1-pixel transfer in order to use the pixel within a searched block for count of 4 times L1 norm. Therefore, in this example, it adds to the ability of a pixel with the scan of the following seek area-ed to be transmitted using this empty cycle like the 2nd above-mentioned example. By shifting time amount and transmitting two pixels with the scan of the seek area-ed transmitted to juxtaposition in the 2nd above-mentioned example The selector 29 for choosing a pixel becomes unnecessary, and further, ** becomes good as the memory 65 holding the pixel in a front frame also has one output port (P5).

[0052] In addition, the horizontal arrow head in <u>drawing 10</u> means transmitting the pixel latched to the register 47 to a register 48 like <u>drawing 7</u>. Moreover, it means that the mean value of L1 norm is transmitted and the arrow head of the direction of the diagonal below goes.

[0053] (The 4th example) <u>Drawing 11</u> shows the configuration of the computing element FPE 66 of the 4th example of this invention. <u>Drawing 12</u> shows drawing for explaining the arithmetic unit of the 4th example of this invention.

[0054] The computing element FPE 66 shown in <u>drawing 11</u> is the same as that of the 3rd above-mentioned example about distribution of the pixel which scanned the seek area and was read from memory 65, and the transfer between registers 47 and 48. On the other hand, after the pixel in a template is inputted into a register 67 from Input Bin and shifts registers 68, 69, and 70, it is transmitted to the following computing element FPE 66. here -- difference -- the difference of the signal with which the selector 49 chose the absolute value computing element 34, and the signal of a register 67 -- an absolute value is computed and it transmits to a register 35. The mean value of L1 norm to four templates which registers 71, 72, 73, and 74 adjoined vertically and horizontally is held, and an adder 44 calculates L1 norm to four templates by turns.

[0055] This example is structure which the pixel in a template shifts between FPE66, and accumulates the mean value of L1 norm within each FRE66 like the 3rd above-mentioned example like [although four L1 norms are calculated by multiplexing them in time to the same searched block] PE used in the 1st of the conventional technique - the 3rd example.

[0056] In addition, although only the case where 4x4 parallel operation was performed to the template of 4 pixel x4 line was explained in the above-mentioned example since it was easy, this invention is applicable also to the case where mxn parallel operation is performed, to the template of m pixel xn line.

[Effect of the Invention] As mentioned above, according to this invention, the feedback for accumulation becomes unnecessary in the computing element of each of L1 norm calculating. moreover, the pass to a minimum value detector -- final -- the difference of a mxn individual -- it is effective in the structure of the computing element which calculates L1 norm becoming simple that what is necessary is to prepare only in the computing element with which an absolute value is obtained. Furthermore, also when the searched block count calculated when scanning the pixel within a searched block once is not the integral multiple of mxn, the effectiveness that turbulence does not arise is in the pipeline between L1 norm calculating computing elements. [0058] Furthermore, by calculating L1 norm to the template which adjoined vertically and horizontally by multiplexing it in time, it is vacant on the pass which transmits the pixel in an oxygen-ed field, and a cycle arises. It says [it] that count of L1 norm to the next scan can be begun and is effective, without waiting for ** to which the last computing element ends count of L1 norm to that scan, after it can transmit a pixel with the scan of the following seek area-ed using this empty cycle and the first computing element ends count of L1 norm to one scan.

[0059] Furthermore, by shifting time amount and transmitting two pixels in the searched block in one scan, ** is good as the memory which holds the pixel in a front frame by the pass which distributes a pixel becoming simple also has 1 output port.

[Translation done.]

* NOTICES *

JPO and NCIPI are not responsible for any damages caused by the use of this translation.

- 1. This document has been translated by computer. So the translation may not reflect the original precisely.
- 2.**** shows the word which can not be translated.
- 3.In the drawings, any words are not translated.

DESCRIPTION OF DRAWINGS

[Brief Description of the Drawings]

- [Drawing 1] It is the principle block diagram of this invention.
- [Drawing 2] It is the block diagram of the computing element of the 1st example of this invention.
- Drawing 3] It is drawing for explaining the arithmetic unit of the 1st example of this invention.
- [Drawing 4] It is drawing showing the flow of the pixel of the 1st example of this invention.
- [Drawing 5] It is the block diagram of the computing element of the 2nd example of this invention.
- [Drawing 6] It is drawing for explaining the arithmetic unit of the 2nd example of this invention.
- [Drawing 7] It is drawing showing the flow of the pixel of the 2nd example of this invention.
- [Drawing 8] It is the block diagram of the computing element of the 3rd example of this invention.
- [Drawing 9] It is drawing for explaining the arithmetic unit of the 3rd example of this invention.
- [Drawing 10] It is drawing showing the flow of the pixel of the 3rd example of this invention.
- [Drawing 11] It is the block diagram of the computing element of the 4th example of this invention.
- [Drawing 12] It is drawing for explaining the arithmetic unit of the 4th example of this invention.
- [Drawing 13] It is drawing showing a block and template of the searched pixel set as the object of a motion compensation operation.
- [Drawing 14] It is drawing showing the lap during a searched pixel block.
- [Drawing 15] It is drawing showing the lap of the seek area to the adjoining template.
- [Drawing 16] It is drawing for explaining the equipment of the 1st example of the conventional technique.
- [Drawing 17] It is the block diagram of the computing element used in the 1st of the conventional technique the 3rd example.
- [Drawing 18] It is drawing showing the flow of the pixel in the 1st example of the conventional technique.
- [Drawing 19] It is drawing for explaining the equipment of the 2nd example of the conventional technique.
- [Drawing 20] It is drawing showing the flow of the pixel in the 2nd example of the conventional technique.
- [Drawing 21] It is drawing for explaining the equipment of the 3rd example of the conventional technique.
- [Drawing 22] It is drawing showing the flow of the pixel in the 3rd example of the conventional technique.
- [Description of Notations]
- 1, 8, 17, 18, 19, 40, 64 Template
- 2 Seven Before frame
- 3, 4, 5, 6, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 24, 25, 26, 27, 32, 33, 34 Searched pixel block
- 9, 20, 21, 22 Seek area
- 23 Memory with 2 Output Ports Holding Pixel in Front Frame
- 28 Computing Element Used in the 1st of the Conventional Technique 3rd Example
- 29, 35, 49, 50 Selector
- 30 Memory with 1 Output Port Holding Template
- 31 Minimum Value Detector
- 32,33,35,27,42,43,45,47,48,51,52,53
- 54,56,57,58,59,60,61,62,63,67,68,69
- 70, 71, 72, 73, 74 Register
- 34 Difference -- Absolute Value Computing Element
- 36, 44 adders
- 38 Rye State Buffer
- 39 Memory with 2 Output Ports Holding Template

- 41 Computing Element Used in the 1st Example of this Invention
- 46 Computing Element Used in the 2nd Example of this Invention
- 55 Computing Element Used in the 3rd Example of this Invention
- 65 Memory with 1 Output Port Holding Pixel in Front Frame
- 66 Computing Element Used in the 4th Example of this Invention
- 100 Searched Block
- 110 Template
- 120 Pixel Selection Means
- 121 Memory
- 122 1st Scanning Means
- 123 2nd Scanning Means
- 124 Selection Means
- 130 Computing Element
- 131 Pixel Maintenance Means
- 132 Operation Means

[Translation done.]

* NOTICES *

JPO and NCIPI are not responsible for any damages caused by the use of this translation.

- 1. This document has been translated by computer. So the translation may not reflect the original precisely.
- 2.**** shows the word which can not be translated.
- 3.In the drawings, any words are not translated.

CLAIMS

[Claim(s)]

[Claim 1] The template which is the pixel block of m pixel xn line in the present frame, and the horizontal in a seek area Or among all pixel blocks (searched pixel block group) of the m pixel xn line which shifted 1 pixel at a time perpendicularly the difference of the pixel to which it corresponds within a pixel block -- it is the absolute value sum -- L1 norm In the motion compensation arithmetic unit containing the computing element which calculates L2 norm which is the sum of squares or difference -- The inside of a fields (a right end field is m-1 pixel xb line) which divide the seek area of pixel (am-1) xb line in a front frame into the field of m pixel xb line, and are obtained from the memory holding the pixel in a front frame, and this memory, If it reads 1 pixel at a time and m pixels is read from the pixel at the left end of Rhine of the top of a left end field At the same time it continues them until it starts and reads m-1 pixel of things for which it reads 1 pixel at a time from the next field It starts moving to the bottom of one line and reading 1 pixel at a time from a left end pixel also in a left end field. Read m pixels, namely, it sets reading 2 pixels to coincidence on the 1st scan after the 1st scanning termination continuously until it finishes reading the mxb pixel in a left end field, and x(m-1) b pixel in the next field. The scanning means which repeats a total of a-1 scan until it performs the 2nd scan same as a start point for the pixel at the left end of Rhine of the top of the field which read xb pixel and scans the whole inside of a seek area, (m-1) The inside of 2 pixels read from this memory while this scanning means is performed. A pixel distribution means to have a selection means to choose the pixel within the searched block corresponding to the pixel in the template assigned to this each computing element, and to send out to this computing element, A pixel maintenance means to hold the pixel in this template assigned for this every computing element, the difference of the pixel in this template currently held for this pixel maintenance means, and the pixel distributed by this pixel distribution means -- an absolute value or difference -- square -- the motion compensation arithmetic unit characterized by having the computing element of a mxn individual including an operation means to add the mean value of L1 norm sent from a front computing element, or L2 norm, and to transmit an aggregate value to the following computing element after calculating a value.

[Claim 2] between the pixels which chose by turns the pixel in the template which adjoined vertically and horizontally including said pixel distribution means, and were distributed by said pixel distribution means -- difference -- an absolute value In the motion compensation arithmetic unit which has a time multiplex means to obtain L1 norm between the template which calculated the value and adjoined these four directions, and a searched block, or L2 norm or difference -- square -- the count which multiplexed the pixel within a searched block -- difference -- an absolute value or difference -- square -- with the 1st register transfer means which distributes the pixel of the searched blocks used for the next count with said pixel distribution means, and is sent to the register of the reserve in each computing element, while using it for count of a value difference -- an absolute value and difference -- square -- the timing used for count of a value -- actually -- difference -- an absolute value or difference -- square -- the motion compensation arithmetic circuit characterized by having the 2nd register transfer means moved to the register used for count of a value.

[Translation done.]